

ARCHITECTURE D'UN SYSTEME MULTISTATIQUE ACOUSTIQUE

La présente invention concerne un système sonar multistatique dans lequel
5 la communication entre la base émettrice et les bases réceptrices, chargées
de la détection des échos sonars, se fait par voie acoustique. Ce système
permet notamment de s'affranchir des inconvénients occasionnés par
l'utilisation de communications radio ou de communications par satellite,
généralement utilisées pour synchroniser les fonctions d'émission et de
10 réception. Ce système est en particulier destiné à une utilisation par des
bâtiments sous-marins en plongée.

Une caractéristique importante des systèmes sonars
multistatiques consiste dans la séparation physique existant entre la base
15 émettrice à l'origine de l'impulsion sonar et les bases réceptrices chargées
de la détection et de la localisation des échos sonars. De tels systèmes
présentent notamment l'avantage de posséder une architecture souple et
modulaire, dont la complexité peut être adaptée à la situation géographique
et opérationnelle. Le sonar multistatique ainsi formé peut comporter selon les
20 cas, un nombre variable de bases réceptrices. En revanche une telle
architecture nécessite l'existence de moyens de communication entre la
base émettrice qui synthétise et émet l'impulsion sonar et les bases
réceptrices qui reçoivent les échos. En effet, dans la mesure où l'on souhaite
réaliser une détection cohérente, les bases réceptrices doivent être
25 informées des paramètres de fonctionnement du système. Ces paramètres
renseignent par exemple sur le type d'impulsion émise, la fréquence
d'émission, la période de répétition ou encore sur l'instant d'émission.
D'autres informations comme la position de la base émettrice et celle des
bases réceptrices, qui permettent de référencer les mesures des instants
30 d'arrivée des échos, passent également par ces moyens de communication.
Pour établir une communication entre la base émettrice et les bases
réceptrices, il est de pratique courante et bien connue d'utiliser une liaison
radioélectrique, par exemple par voie hertzienne ou par satellite.
Les informations transmises sont généralement de deux types:

2

- des informations de contexte concernant la nature de l'impulsion émise (codage, durée, etc.), la position de la base émettrice, la configuration générale du système sonar ou encore une information de date,
- 5 - une information de synchronisation permettant de connaître de façon précise l'instant d'émission de l'impulsion sonar et de calculer la distance séparant les objets ayant renvoyé des échos des bases réceptrices.

Dans la suite du document ces informations sont appelées informations de mode.

L'utilisation d'une liaison radioélectrique présente l'avantage de permettre la transmission simultanée d'un grand nombre d'informations, la bande passante du signal émis pouvant être importante. En revanche dans un certain nombre de circonstances une liaison radioélectrique s'avère difficile voire impossible à utiliser. C'est notamment le cas pour les navires sous-marins lorsqu'ils sont en plongée. C'est aussi le cas par exemple lorsque le contexte opérationnel exclut l'utilisation d'émissions radioélectriques, pour des raisons de discrétion.

L'objet de l'invention pallie ces inconvénients en proposant un système sonar multistatique dans lequel la transmission des informations de fonctionnement entre la base émettrice et les bases réceptrices est effectuée au moyen d'un signal acoustique.

Le système selon l'invention présente, entre autre avantage, celui de fonctionner quelle que soit la profondeur d'immersion des bases émettrice et réceptrices et peut donc être mis en œuvre par des sous-marins en plongée. Le système présente également l'avantage de permettre la transmission en temps réel des informations de fonctionnement. Ces informations sont transmises au rythme des impulsions sonar. Le signal acoustique portant les informations de fonctionnement et l'impulsion sonar, sont avantageusement transmis par un seul dispositif émetteur, les deux signaux étant séparés par un intervalle de temps Δt qui peut être variable et dont la valeur peut être contenue dans les informations de fonctionnement. Ces dernières peuvent en outre être cryptées.

D'autres caractéristiques et avantages apparaîtront au fil de la description illustrée par les figures 1 à 3 qui représentent:

3

- La figure 1, une illustration d'un système sonar multistatique selon l'art antérieur,
- La figure 2, une illustration d'un système selon l'invention,
- 5 - La figure 3, une illustration de la structure du signal acoustique émis par le système selon l'invention.

Les illustrations des figures 1 à 3 sont présentées à titre d'exemple afin de faciliter la description de l'invention. Elles ne représentent
10 bien entendu pas une limitation quant à la structure ou à la réalisation du système selon l'invention.

La figure 1 illustre une structure type de système sonar multistatique connue de l'état de la technique.
15 Cette structure comporte une base émettrice et une ou plusieurs bases réceptrices. Pour des raisons de clarté la figure 1 ne fait figurer qu'une base réceptrice.

La base émettrice 11 comporte principalement deux sous-ensembles, un sous-ensemble destiné à l'émission de l'impulsion sonar et un sous-ensemble destiné à la transmission des informations de fonctionnement. Ces
20 deux sous-ensembles sont par ailleurs gérés par l'organe 12 de gestion du sonar.

Le sous-ensemble destiné à l'émission de l'impulsion sonar comporte de manière classique un émetteur sonar 13 et une antenne acoustique 14.
25 Le sous-ensemble destiné à la transmission des informations de mode comporte quant à lui un émetteur radio 15 et une antenne 16.

De façon symétrique, chaque base réceptrice 17 comporte un sous-ensemble de réception des échos sonars 113 réfléchis par les objets 114 se trouvant dans la zone couverte par l'émission sonar 112. Ce sous-ensemble
30 comportant lui-même une antenne acoustique 18 et un récepteur sonar passif 19.

La base réceptrice 17 comporte également un sous-ensemble de réception des informations de fonctionnement comportant lui-même une antenne 110 et un récepteur radio 111.

L'illustration de la figure 1 permet d'appréhender les limitations d'une telle structure. En particulier, l'utilisation d'une liaison radio électrique 115 pour les communications entre la base émettrice et les bases réceptrices implique nécessairement qu'aux moins les éléments 16 et 20 restent émergés. Le système est donc peu compatible avec des bases 11 et 17 portées par des navires sous-marins évoluant en profondeur. D'autre part, on peut noter que même en conditions opérationnelles, dans la mesure où la base émettrice doit être capable de communiquer avec plusieurs bases réceptrices, il est difficile d'utiliser une émission radioélectrique très directive. La communication de la base émettrice avec les bases réceptrices engendre donc une émission sensible aux conditions météorologiques, peu discrète et détectable par des éléments hostiles. Il en résulte des risques importants de brouillage ou de perturbation. Cette absence de discrétion qui révèle la présence du système peut rendre ce système inefficace.

Par ailleurs une structure telle qu'illustrée par la figure 1 s'avère complexe dans sa structure, la transmission des informations de fonctionnement nécessitant une chaîne de transmission 15, 16 propre à cette fonction et indépendante de l'émission de l'impulsion sonar.

La figure 2 présente de manière schématique la structure de base du système selon l'invention. Comme celui décrit à la figure 1, ce système comporte une base émettrice 21 et généralement plusieurs bases réceptrices 22. En revanche, contrairement au système illustré par la figure 1, la base 21 communique avec les bases 22 par une liaison acoustique. Les informations de mode et l'impulsion sonar sont ainsi transmises par le même canal.

A cet effet la base émettrice 21 comporte un modulateur 23, permettant de générer une impulsion acoustique modulée 210. Cette impulsion est modulée par les informations de mode codées au moyen du dispositif de codage 24. Le codage des informations peut par exemple consister en la réalisation d'un message binaire comportant le nombre de bits nécessaires à la représentation des informations. Le modulateur 23 permet de moduler l'impulsion acoustique au moyen du signal constitué par le message binaire. La modulation réalisée peut par exemple consister en une modulation par saut de fréquence ou de phase. L'impulsion acoustique modulée, porteuse des informations de mode, est également appelée impulsion de préavis.

5

La base émettrice 21 comporte également un dispositif sommateur 225 qui permet d'effectuer la somme de l'impulsion d'impulsion de préavis et de l'impulsion sonar 211 fournie par le dispositif de gestion 12. Elle comporte enfin un émetteur sonar 13 et une antenne acoustique 14 qui émettent le
5 signal somme 212 dans le milieu de propagation.

De manière analogue, la structure de chaque base réceptrice est adaptée à la réception des informations de mode et des échos sonars sur un même canal de réception. A cet effet la base comporte une unique antenne acoustique 18 qui transforme les signaux reçus en signaux électriques 24.
10 Les signaux reçus correspondent d'une part aux messages d'information qui proviennent de la base émettrice en transmission directe 215 et d'autre part aux échos 217 réfléchis par les objets 218 pouvant se trouver dans la zone couverte par l'émission sonar 216. La base réceptrice comporte également un dispositif séparateur 26 permettant de séparer les échos sonar des
15 impulsions de préavis. Elle comporte aussi un démodulateur 27 et un dispositif de décodage 28 permettant de récupérer les informations de mode nécessaires pour configurer le récepteur 19 de façon à optimiser la réception des échos sonar. Elle comporte enfin des moyens de traitement 29 qui traitent les échos sonar reçus de façon à déterminer la position des objets
20 114.

Selon une variante de structure, dans le cas d'une antenne acoustique comportant plusieurs hydrophones, il est possible d'affecter plus spécifiquement certains hydrophones à la réception de l'impulsion de préavis. L'antenne de la base réceptrice est alors scindée en deux sous-
25 ensembles. Cette structure peut aboutir à la séparation complète des voies de réceptions des impulsions de préavis et de réception des échos sonar, la base réceptrice ne comporte alors plus de dispositif séparateur 26.

Comme on peut le constater sur la figure 2, la structure du système selon
30 l'invention présente l'avantage de ne pas comporter de liaison radio électrique et donc de pouvoir fonctionner en immersion totale. Elle permet également de faire passer par un même canal les informations de mode et l'impulsion sonar et d'assurer ainsi une concordance temporelle entre les deux signaux.

35

6

La structure du système selon l'invention peut être avantageusement complétée par des moyens de cryptage / décryptage associés aux moyens de codage 24 et de décodage 28 des informations de mode. Ces moyens ont pour effet d'interdire une lecture directe des informations de mode par des tiers.

La figure 3 présente de manière schématique et générale la structure du signal exploité par le système selon l'invention. Le signal présenté à la figure 3 est émis par la base émettrice 21 à destination des bases réceptrices. Il comporte notamment l'impulsion de préavis 31 qui contient les informations de mode qui emprunte le trajet direct 215 de la figure 2.

Le signal émis comporte également l'impulsion sonar 32 proprement dite. Sur la figure 3 les deux impulsions qui composent le signal d'émission sont espacées d'un intervalle de temps Δt . Cet intervalle de temps permet notamment aux diverses bases réceptrices composant le système de recevoir et de décoder l'impulsion de préavis avant de recevoir un écho de l'impulsion sonar. Les informations de mode portées par l'impulsion de préavis sont exploitées par les bases réceptrices pour configurer leur récepteur conformément à la forme de l'impulsion émise.

La durée Δt peut être variable en fonction des applications. Elle peut par exemple avoir été prédéterminée pour chaque mode de fonctionnement et être connue des bases réceptrices. Elle peut encore être fixée pendant le fonctionnement du système et être transmise aux bases réceptrices comme une information de mode. La contrainte sur la valeur de Δt est notamment imposée par le temps nécessaire aux bases réceptrices pour se configurer avant de recevoir les échos issus de l'impulsion sonar et pour prendre en compte les durées des trajets acoustiques nécessaires.

Dans un mode de réalisation particulier, on peut même envisager un intervalle Δt nul. Les deux impulsions sont alors immédiatement consécutives.

Comme l'illustre la figure 3, le signal émis par la base émettrice est, dans le cas du système selon l'invention, un signal composite formé de deux impulsions de structures différentes.

L'impulsion sonar est une impulsion de forme classique, connu par ailleurs. Elle peut par exemple être de fréquence fixe ou encore affectées d'une loi de modulation particulière.

L'impulsion de préavis quant à elle, fait l'objet d'une modulation particulière.

- 5 Le signal modulant représente l'ensemble des informations de mode à transmettre. Il est par exemple constitué par la concaténation des données relatives aux informations de mode, mises sous forme binaire. Ces données concaténées forment un mot ou une trame comportant un nombre de bits donné fonction de la nature des informations transmises.
- 10 Ce signal vient moduler l'impulsion de préavis au travers d'un dispositif de modulation numérique, de type modem par exemple. Comme il a été dit précédemment, le code de modulation peut par exemple être un codage par sauts de phase ou de fréquence, sauts de phase et de fréquence ou tout autre codage numérique.
- 15 La durée de l'impulsion de préavis est fonction du nombre d'informations de mode à transmettre aux bases réceptrices. En pratique la durée de l'impulsion de préavis est de l'ordre d'une à quelques secondes. Cette durée qui correspond au temps nécessaire pour transmettre quelques centaines à quelques milliers de bits d'information, est compatible des bandes passantes classiques des émetteurs sonar. Le système selon l'invention ne nécessite donc avantageusement pas l'utilisation de moyens d'émission particuliers.
- 20 Ainsi, par exemple, un émetteur disposant d'une bande passante égale à 1kHz pourra transmettre une impulsion de préavis de 1s véhiculant un message de mode d'une longueur environ égale à 1kbits.

25

- Le fonctionnement du système selon l'invention peut être décrit à l'aide des figures 2 et 3. Le signal émis par la base émettrice est un signal comportant deux impulsions: une impulsion de préavis 31 et une impulsion sonar 31. La base émettrice peut par exemple être le sonar actif d'un sous-
- 30 marin. L'impulsion de préavis est reçue en de façon directe par les bases réceptrices. Chacune des bases réceptrices est par ailleurs équipée de manière connue, de moyens lui permettant de connaître sa position par rapport à la base émettrice. Chaque base réalise le décodage des informations de mode. Ces informations comportent notamment la valeur Δt
- 35 du temps qui sépare l'instant d'émission de l'impulsion de préavis, de celui

d'émission de l'impulsion sonar. La connaissance de Δt permet aux bases réceptrices de connaître l'instant d'émission de l'impulsion sonar et d'effectuer une mesure du retard entre l'impulsion émise et l'instant d'arrivée d'un écho. L'ensemble des bases réceptrices se comporte ainsi comme un sonar actif multistatique.

- 5 Sur l'illustration de la figure 2, la base émettrice est figurée comme comportant un émetteur sonar unique, l'impulsion de préavis et l'impulsion sonar étant émise par un même émetteur 13. Cette solution représente un mode de réalisation économique en terme d'encombrement et de coût.
- 10 Néanmoins cette solution n'est pas limitative et il est bien entendu possible d'utiliser deux émetteurs acoustiques différents si la nécessité de disposer de deux émetteurs séparés apparaît.

- 15 Selon un mode de réalisation du système, l'instant d'émission de l'impulsion sonar est déduit de l'instant de réception de l'impulsion de préavis. Les bases réceptrices effectuent par exemple une détection de l'enveloppe de l'impulsion de préavis et attribuent à l'impulsion sonar un instant d'émission fonction l'instant de réception de l'impulsion de préavis et de Δt .

- 20 Selon un autre mode de réalisation, les bases réceptrices et la base émettrice sont préalablement synchronisées. Les données de mode intègrent alors une information fournissant la date précise d'émission de l'impulsion sonar, ce qui permet aux bases réceptrices de connaître l'instant d'émission de l'impulsion sonar.

- 25 La structure du signal émis présente l'avantage de rendre le système paramétrable et donc facilement adaptable. Elle permet notamment, grâce aux informations que l'on peut transmettre au travers de l'impulsion de préavis, de modifier en temps réel la configuration du système. En fonction
- 30 des informations transmises, on peut par exemple, faire évoluer la fréquence d'émission de l'impulsion sonar, son type de modulation ou encore la valeur de l'écart Δt qui sépare l'impulsion de préavis de l'impulsion sonar : on rend ainsi difficile la protection contre un tel sonar. Il est en outre possible comme l'illustre la figure 2, d'effectuer le cryptage des informations de mode avant

modulation. De la sorte, en l'absence de la clé de décryptage, il est impossible d'avoir accès aux paramètres de mode du système.

Dans la description qui précède le mode d'émission décrit comporte un signal émis systématiquement composé de deux impulsions. Un tel signal est nécessaire en particulier dans le cas où l'on souhaite pouvoir modifier certaines informations de mode d'une émission à l'autre. Il est néanmoins possible d'envisager des modes de fonctionnement plus simples, pour lesquels les paramètres de fonctionnement restent figés durant un temps relativement long. Dans ce cas il est par exemple possible de concevoir un système pour lequel le signal d'émission est composé tantôt d'une impulsion de préavis suivie d'une impulsion d'émission, tantôt simplement d'une impulsion d'émission. On peut également concevoir un système pour lequel le signal d'émission est composé d'une impulsion de préavis suivie de plusieurs impulsions d'émission. Le motif émis par le système selon l'invention peut prendre des formes diverses en fonction des applications.

Comme il a été dit précédemment le système selon l'invention s'applique notamment à la réalisation d'un sonar multistatique destiné à la localisation d'échos provenant d'objets situés dans une zone sous surveillance. Cependant, cette application n'est pas la seule envisageable et ne limite en rien le champ d'utilisation du système. Il est par exemple également possible de l'utiliser pour réaliser le positionnement de véhicules sous-marins autonomes. Dans ce type d'application, la base émettrice est située sur le navire autonome et les bases réceptrices sont par exemple positionnées sur des bâtiments de surface.

REVENDICATIONS

1. Système acoustique multistatique comportant au moins :
 - une base émettrice comportant des moyens d'émission d'impulsions sonar,
 - une base réceptrice comportant des moyens de réception et de traitement d'échos sonar,
- 5 la base émettrice comportant également des moyens pour transmettre des informations de mode vers la base réceptrice, caractérisé en ce que les informations de mode sont transmises à la base réceptrice sous forme acoustique par une impulsion de préavis, ladite impulsion de préavis étant
10 modulée par un signal contenant lesdites informations de mode.
2. Système selon la revendication 1, caractérisée en ce que les deux impulsions sont séparées par un intervalle de temps Δt fonction du mode de fonctionnement du système et connu des bases réceptrices.
- 15 3. Système selon la revendication 1, caractérisée en ce que les deux impulsions sont séparées par un intervalle de temps Δt dont la durée est transmise aux bases réceptrices avec les informations de mode
- 20 4. Système selon l'une des revendications 2 ou 3, caractérisée en ce que, Δt étant égal à zéro, les deux impulsions sont consécutives.
5. Système selon l'une des revendications précédentes, caractérisée en ce que l'impulsion de préavis et l'impulsion sonar sont émises par un
25 émetteur unique émettant successivement les deux impulsions.
6. Système selon la revendication 1, caractérisé en ce que la modulation de l'impulsion de préavis par le signal modulant contenant les informations de mode, est un codage numérique.
- 30 7. Système selon la revendication 1, caractérisé en ce que la modulation de l'impulsion de préavis par le signal modulant contenant les informations de mode, est un codage par sauts de phase.

8. Système selon la revendication 1, caractérisé en ce que la modulation de l'impulsion de préavis par le signal modulant contenant les informations de mode, est un codage par sauts de fréquence.
- 5
9. Système selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce que l'instant d'émission de l'impulsion sonar est déterminé à partir de l'instant de réception de l'impulsion de préavis par les bases réceptrices et du mode de fonctionnement.
- 10
10. Système selon l'une quelconque des revendications 1 à 7, caractérisé en ce que l'instant d'émission de l'impulsion sonar est déterminé à partir de la date d'émission de ladite impulsion sonar, contenue dans le message de mode.
- 15
11. Système selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisée en ce qu'il comporte des moyens pour crypter les informations de mode.
- 20
12. Application du dispositif selon l'invention au contrôle de positionnement de navires sous-marins autonomes

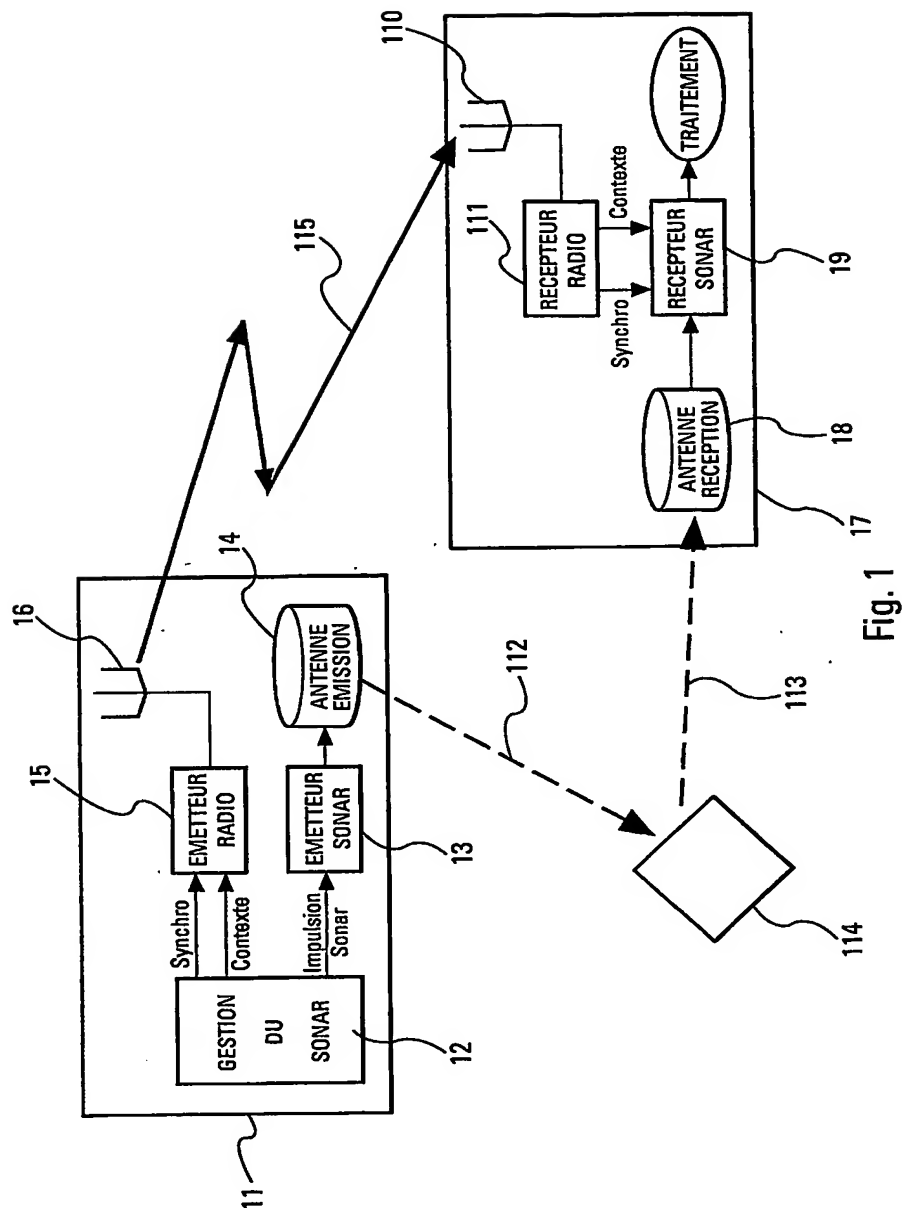


Fig. 1

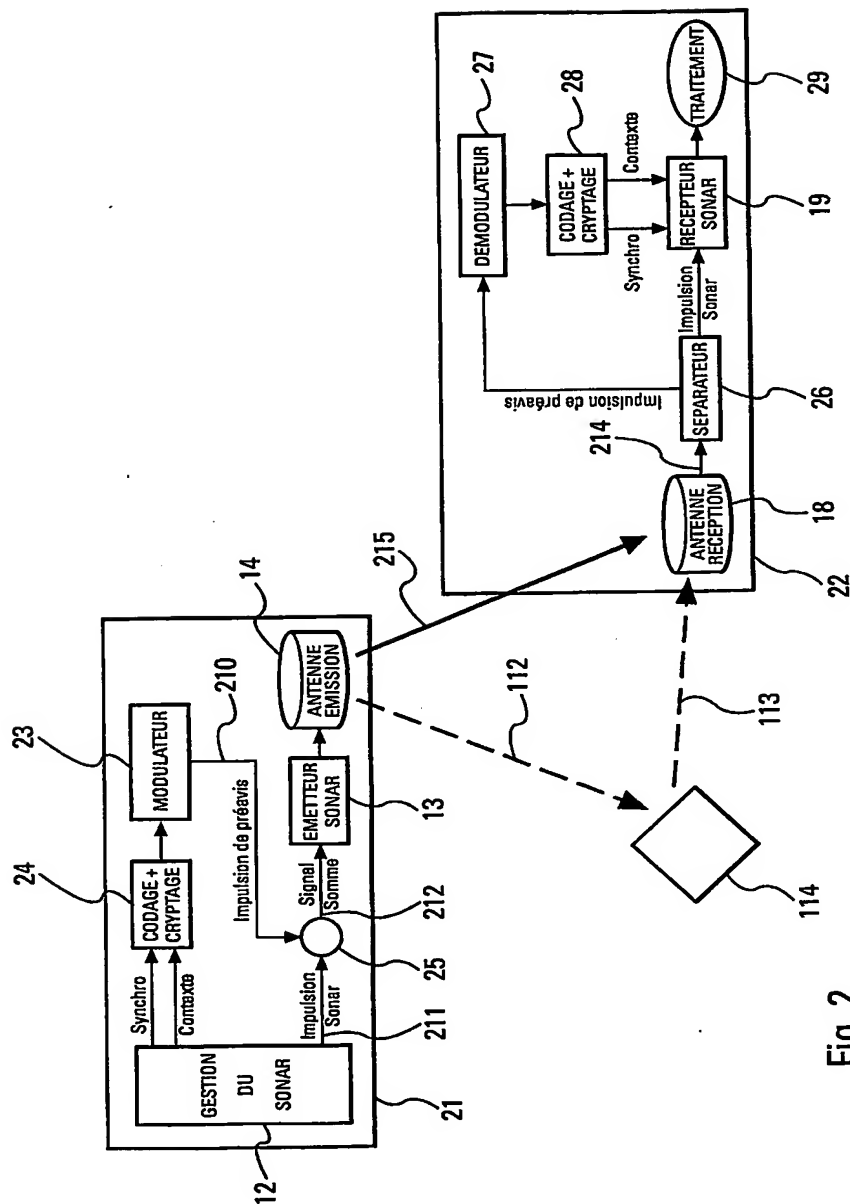


Fig. 2

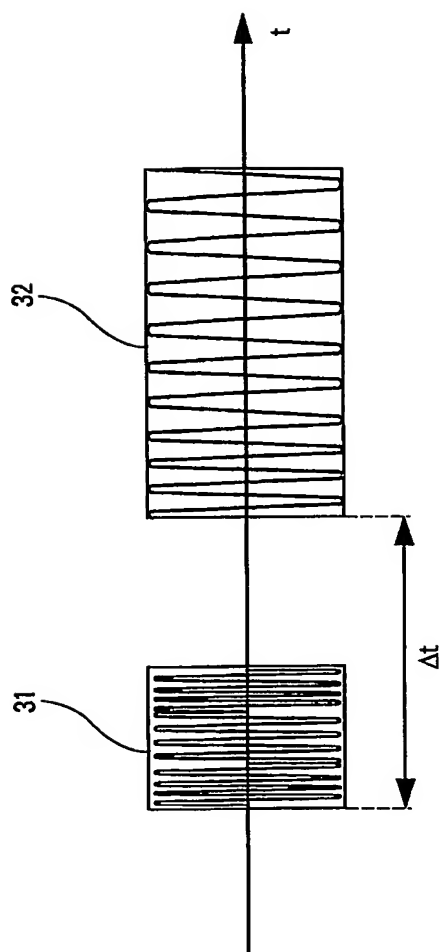


Fig. 3

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No
PCT/EP2004/051007

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

IPC 7 G01S15/87

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

IPC 7 G01S

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal, WPI Data, PAJ

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y	US 4 513 401 A (BARKER THRUBURN ET AL) 23 April 1985 (1985-04-23) abstract	1,12
A	column 2, line 20 - column 3, line 60; figures 1-3	2,5,8,11
Y	GB 2 206 762 A (OXLEY ROBERT FREDERICK) 11 January 1989 (1989-01-11) abstract	1,12
A	page 5, line 12 - page 7, line 14; figures 1,2	6-8,10, 11
A	US 4 446 538 A (ZACHARIADIS ROBERT G) 1 May 1984 (1984-05-01) abstract column 2, line 18 - column 3, line 50; figures 1-3	1,2,5,8, 11,12
	-/--	

☒ Further documents are listed in the continuation of box C.

☒ Patent family members are listed in annex.

* Special categories of cited documents :

- "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- "E" earlier document but published on or after the international filing date
- "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

- "T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
- "&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

26 November 2004

Date of mailing of the international search report

22.04.2005

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Blondel, F

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No
PCT/EP2004/051007

C.(Continuation) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	<p>US 5 867 800 A (LEIF EDLUND) 2 February 1999 (1999-02-02) abstract column 4, line 59 - column 13, line 18; figures 1-14</p> <p>-----</p>	1,8,12

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International Application No

PCT/EP2004/051007

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)	Publication date
US 4513401	A	23-04-1985	CA 1207882 A1 GB 2116715 A ,B NO 830916 A	15-07-1986 28-09-1983 19-09-1983
GB 2206762	A	11-01-1989	NONE	
US 4446538	A	01-05-1984	CA 1207881 A1 GB 2116714 A ,B NO 830917 A	15-07-1986 28-09-1983 19-09-1983
US 5867800	A	02-02-1999	SE 502834 C2 AU 689571 B2 AU 2155495 A CA 2186223 A1 DE 69520736 D1 DE 69520736 T2 EP 0753160 A1 ES 2156940 T3 JP 3480576 B2 JP 9511060 T SE 9401061 A WO 9526512 A1	29-01-1996 02-04-1998 17-10-1995 05-10-1995 23-05-2001 22-11-2001 15-01-1997 01-08-2001 22-12-2003 04-11-1997 30-09-1995 05-10-1995

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Demande internationale No

PCT/EP2004/051007

A. CLASSEMENT DE L'OBJET DE LA DEMANDE

CIB 7 G01S15/87

Selon la classification internationale des brevets (CIB) ou à la fois selon la classification nationale et la CIB

B. DOMAINES SUR LESQUELS LA RECHERCHE A PORTE

Documentation minimale consultée (système de classification suivi des symboles de classement)

CIB 7 G01S

Documentation consultée autre que la documentation minimale dans la mesure où ces documents relèvent des domaines sur lesquels a porté la recherche

Base de données électronique consultée au cours de la recherche internationale (nom de la base de données, et si réalisable, termes de recherche utilisés)

EPO-Internal, WPI Data, PAJ

C. DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS

Catégorie *	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
Y	US 4 513 401 A (BARKER THRUBURN ET AL) 23 avril 1985 (1985-04-23) abrégé	1,12
A	colonne 2, ligne 20 - colonne 3, ligne 60; figures 1-3	2,5,8,11
Y	GB 2 206 762 A (OXLEY ROBERT FREDERICK) 11 janvier 1989 (1989-01-11) abrégé	1,12
A	page 5, ligne 12 - page 7, ligne 14; figures 1,2	6-8,10, 11
A	US 4 446 538 A (ZACHARIADIS ROBERT G) 1 mai 1984 (1984-05-01) abrégé colonne 2, ligne 18 - colonne 3, ligne 50; figures 1-3	1,2,5,8, 11,12
	----- -/-	

☒ Voir la suite du cadre C pour la fin de la liste des documents

☒ Les documents de familles de brevets sont indiqués en annexe

* Catégories spéciales de documents cités:

"A" document définissant l'état général de la technique, non considéré comme particulièrement pertinent

"E" document antérieur, mais publié à la date de dépôt international ou après cette date

"L" document pouvant jeter un doute sur une revendication de priorité ou cité pour déterminer la date de publication d'une autre citation ou pour une raison spéciale (telle qu'indiquée)

"O" document se référant à une divulgation orale, à un usage, à une exposition ou tous autres moyens

"P" document publié avant la date de dépôt international, mais postérieurement à la date de priorité revendiquée

"T" document ultérieur publié après la date de dépôt international ou la date de priorité et n'appartenant pas à l'état de la technique pertinent, mais cité pour comprendre le principe ou la théorie constituant la base de l'invention

"X" document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme nouvelle ou comme impliquant une activité inventive par rapport au document considéré isolément

"Y" document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme impliquant une activité inventive lorsque le document est associé à un ou plusieurs autres documents de même nature, cette combinaison étant évidente pour une personne du métier

"&" document qui fait partie de la même famille de brevets

Date à laquelle la recherche internationale a été effectivement achevée

26 novembre 2004

Date d'expédition du présent rapport de recherche internationale

22.04.2005

Nom et adresse postale de l'administration chargée de la recherche internationale

Office Européen des Brevets, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Fonctionnaire autorisé

Blondel, F

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Demande internationale No

PCT/EP2004/051007

C.(suite) DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS

Catégorie *	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
A	<p>US 5 867 800 A (LEIF EDLUND) 2 février 1999 (1999-02-02) abrégé colonne 4, ligne 59 - colonne 13, ligne 18; figures 1-14 -----</p>	1,8,12

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Renseignements relatifs aux membres de familles de brevets

Demande internationale No

PCT/EP2004/051007

Document brevet cité au rapport de recherche		Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)	Date de publication
US 4513401	A	23-04-1985	CA 1207882 A1	15-07-1986
			GB 2116715 A ,B	28-09-1983
			NO 830916 A	19-09-1983

GB 2206762	A	11-01-1989	AUCUN	

US 4446538	A	01-05-1984	CA 1207881 A1	15-07-1986
			GB 2116714 A ,B	28-09-1983
			NO 830917 A	19-09-1983

US 5867800	A	02-02-1999	SE 502834 C2	29-01-1996
			AU 689571 B2	02-04-1998
			AU 2155495 A	17-10-1995
			CA 2186223 A1	05-10-1995
			DE 69520736 D1	23-05-2001
			DE 69520736 T2	22-11-2001
			EP 0753160 A1	15-01-1997
			ES 2156940 T3	01-08-2001
			JP 3480576 B2	22-12-2003
			JP 9511060 T	04-11-1997
			SE 9401061 A	30-09-1995
			WO 9526512 A1	05-10-1995
